

# 岳远浩

📅 2003/12/31    ✉ 3117144922@qq.com    📞 17337133590

🌐 [github.com/Yueyuanh](https://github.com/Yueyuanh)    🔗 [yueyuanhao.netlify.app](https://yueyuanhao.netlify.app)

📄 [yueyuanhao-blog.netlify.app](https://yueyuanhao-blog.netlify.app)



## 🎓 Education

---

**机器人工程**, 沈阳航空航天大学

09/2022 – 06/2026

主修课程:

面向对象编程、数据结构、自动控制原理、现代控制理论、数电模电、机器人学、嵌入式系统、计算机控制系统、机器视觉、机器学习

绩点排名: 专业前15%

## 🧠 Skills

---

- 熟练C++高级语言基础, 具备扎实的编程基础和常用的编程思想
- 熟练STM32、ESP32单片机开发, 熟练使用FreeRTOS开发流程
- 熟练MATLAB、Simulink仿真验证开发
- 熟练控制系统分析与PID、LQR、ADRC等控制算法
- 熟悉Linux开发、ROS机器人操作系统
- 熟练使用IsaacGym、Mujoco等强化学习仿真平台

## 🏆 Awards

---

**第二十三届机甲大师超级对抗赛 (中部赛区) 一等奖**

2024赛季轮腿平衡步兵机器人、英雄机器人电控负责人

**第二十二届机甲大师超级对抗赛 (北部赛区) 二等奖**

2023赛季全向轮步兵电控负责人

**2023年辽宁省数学建模大赛 一等奖**

负责系统分析建模、数据处理与可视化

**2023年中国大学生工程实践与创新大赛 二等奖**

物流机器人电控负责人

**2023年全国大学生创新创业项目 省级项目 (主持人)**

基于ROS的地空协同服务机器人

**2024年全国大学生创新创业项目 国家级项目 (主持人)**, 优秀结题项目

基于强化学习的轮腿平衡机器人

**一种五连杆构型的多自由度操控装置 实用新型专利 (第一发明人)**

## 📁 Projects

---

**五连杆自定义交互装置 (结构、电控设计)**  06/2024 - 07/2024  
使用五连杆作为水平方向移动机构做正逆运动学解算，实现力反馈交互，并搭配触摸屏实现可配置键位数据，使用ESP-NOW实现无线远程控制机器人

**轮腿平衡步兵机器人 (电控系统设计)**  09/2023 - 07/2024  
使用STM32F407作为主控单元，对腿部五连杆进行正逆运动学解算，对系统模型进行简化分析，使用LQR进行控制，搭配卡尔曼滤波作为观测器，实现平稳运动跳跃旋转平移

**机甲大师校内赛对战系统 (电控、软件)**  10/2024 - 12/2024  
使用ESP32作为下位机，搭配Web上位机，通过TCP/IP传递图像信号和控制信号，使用websocket实现自动网络连接，也可通过局域网实现比赛现场直播

**六轴机械臂 (结构、电控、视觉设计)** 06/2024 - 12/2024  
使用solidworks进行结构设计，自主加工制作，使用STM32H7作为主控单元，对机械臂进行正逆运动学，动力学解算，从仿真验证到实物迁移，通过yolo-v8训练模型识别抓取

**RoboMaster强化学习框架, RoboMasterGym**  05/2025 - present  
基于Isaac gym针对RoboMaster比赛中的自瞄系统、视觉兑矿系统、哨兵导航系统、平衡步兵控制系统进行迁移设计，使用强化学习框架进行端到端控制，

## 📁 Professional Experience

---

**立创商城校园大使** 05/2023 - 08/2023  
负责在学校主持举办立创商城招新，扩大品牌影响力，为学生提供廉价实惠的电子元件；组织学院专业技能竞赛，负责策划，准备，开展，颁奖仪式和会场布置；成立协会专属公众号进行商城宣传和协助学院老师进行竞赛工作

**嘉立创校园讲师** 09/2023 - 02/2024  
主要负责召集学校电子兴趣爱好者，培训嘉立创EDA软件的使用和硬件开发；在电子相关俱乐部负责组织招新活动，吸引更多人学习电子PCB设计

**华为HSD校园大使** 09/2024 - 02/2025  
负责召集学校对鸿蒙开发感兴趣的同学共同学习鸿蒙，推进国产系统生态不断完善；负责与企业对接本校鸿蒙开发者招新学习情况；负责组织社团内部活动，共同学习丰富鸿蒙生态

**机器人实验室顾问** 09/2024 - 04/2025  
在2025赛季RoboMaster实验室担任相关负责人，负责俱乐部与学校相关科普事务对接，协助队员参加RoboMaster比赛，并在2025年临时带领队伍参加省赛，并取得八强成绩

## 🕒 Self-Assessment

---

学习上：勤奋刻苦、认真好学、脚踏实地、能不断地充实自己的专业知识，并且积极学习新知识、主动了解行业新方向

生活上：活泼开朗、乐观向上、兴趣广泛、爱好体育运动；适应力强、坚忍不拔、吃苦耐劳、勇于迎接新挑战，在生活中，有良好的人际关系。

工作上：具有较强的团队管理能力，独立问题解决能力和较强的执行能力，具有较强的抗压能力，乐于挑战，责任心强，具有良好的沟通能力和团队合作意识